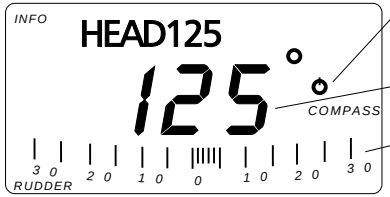
Guía de uso rápido

Para pilotos con la versión de software V3.00 o posterior

PARA ACTIVAR Y DESACTIVAR EL MODO STANDBY



Símbolo de Standby

Rumbo mostrado en grandes dígitos

Angulo del timón

Para conectar el piloto en modo standby — ⏻/AUTO

Para desconectar cualquier piloto — ⏻/AUTO Pulse durante 3 segundos o bien OFF

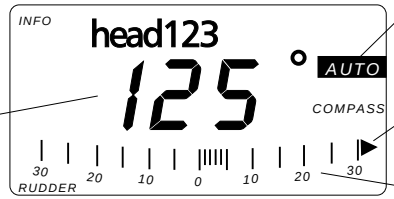
cuando exista esta tecla

SERVO DIRECCION (En modo Standby)

Mueve el timón a babor — < — (---jOG

Mueve el timón a estribor — > — JOG---)

MODO AUTO



Símbolo "Automático"

⏻/AUTO — Rumbo seleccionado mostrado en dígitos maxi

Indicador de actividad del motor

Angulo del timón

CONTROL DEL COMPAS

Para conectar el piloto con el rumbo actual — ⏻/AUTO — AUTO

Para volver a standby — ⏻/AUTO — ⏻

CAMBIO DE FUNCION DE LAS TECLAS DE FLECHA (En modo automático)

Pulse las teclas de flecha simultaneamente para alternar las funciones disponibles

Giro — < > — DOdGE MD

Giro a babor — < — (--DODGE

Giro a estribor — > — DODGE--)

Cambio de rumbo — < > — 1º por pulsación o bien — COURSE 1

< > — 10º por pulsación — COURSE10

Cambio de rumbo a babor — < — 124 o: 115

Cambio de rumbo a estribor — > — 126 o: 135

VIRADA; para pilotos programados como VELA. En la rutina de configuración, el ángulo de virada se puede programar desde 60º hasta110º (100º por defecto).

Vira — < > — TACKMODE

Virar a babor — < — TACking 025

Virar a estribor — > — TACking 225

CAMBIO DE RUMBO (En modo Auto, en cualquier momento

Cambio de Rumbo a babor — 124 123 122

Cambio de Rumbo a estribor — 126 127 128

ESTADO DEL MAR + INFORMACION

INFO — Cada pulsación pasa al siguiente punto de la lista de información personalizada

< > para cambiar respuesta de timón, etc.

INFO — Mantenga durante 3 seg. y luego cada pulsación pasa al siguiente dato de la lista.

> — Pulse para activar o desactivar

* significa que el dato aparecerá en la lista personalizada

INFO — Pulse durante 3 segundos para salir.

EQUIPAMIENTO OPCIONAL: CONTROL DEL NAVEGADOR CONTROL (Sólo NMEA 0183)

Muestra la señal NMEA seleccionada — MODE — NAv1 — NAv2 — NAv3

Cuando se instala más de un navegador (sólo 930619)

Pulse la tecla MODE repetidamente hasta que aparezca el Navigador deseado y parpadee "NAV"

AUTO NAV

Para activar el control por navegador — ⏻/AUTO — head 145

AUTO NAV

Si la demora al Waypoint es superior a 20º o el error de derrota es superior a 0.05 nm, el piloto no se activará, mostrando en cambio:

Muestra la demora al Waypoint — ⏻/AUTO — Bwp 105

luego, el error de derrota — ⏻/AUTO — Xte.07)

La tercera pulsación activará el control por navegador — ⏻/AUTO — head 145 — AUTO NAV

cual producirá una virada brusca que puede ser peligrosa. Será más seguro pasar a standby y gobernar manualmente hacia el rumbo deseado antes de activar el piloto.

Secuencia automática de waypoints. El barco se dirigirá automáticamente al siguiente waypoint

Secuencia de aceptación manual

New wpt press auto — ⏻/AUTO — Antes de 10 segundos — El barco se dirigirá hacia el siguiente waypoint

Si no se pulsa antes deque pasen los primeros 10 segundos, el piloto volverá a control por compás.

Nota: La secuencia de seguimiento (Auto wpt/Man WPt) se establece en el menú de configuración del piloto

Document Reference: 807303 Issue 05 Jan 1999